

# 特許協力条約

PCT

特許性に関する国際予備報告（特許協力条約第二章）

（法第 12 条、法施行規則第 56 条）  
〔PCT 36 条及び PCT 規則 70〕

REC'D 22 MAR 2006

WIPO

PCT

出願人又は代理人 の書類記号 PCTJP40015	今後の手続きについては、様式 PCT/ IPEA/ 416 を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JP2005/001210	国際出願日 (日.月.年) 28.01.2005	優先日 (日.月.年) 30.01.2004
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. B60N2/48 (2006.01)		
出願人 (氏名又は名称) トヨタ紡織株式会社		

- この報告書は、PCT 35 条に基づきこの国際予備審査機関で作成された国際予備審査報告である。  
法施行規則第 57 条 (PCT 36 条) の規定に従い送付する。
- この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で 3 ページからなる。
- この報告には次の附属物件も添付されている。
  - ☒ 附属書類は全部で 3 ページである。
    - ☒ 補正されて、この報告の基礎とされた及び／又はこの国際予備審査機関が認めた訂正を含む明細書、請求の範囲及び／又は図面の用紙 (PCT 規則 70.16 及び実施細則第 607 号参照)
    - ☐ 第 I 欄 4. 及び補充欄に示したように、出願時における国際出願の開示の範囲を超えた補正を含むものとこの国際予備審査機関が認定した差替え用紙
  - ☐ 電子媒体は全部で (電子媒体の種類、数を示す)。  
配列表に関する補充欄に示すように、電子形式による配列表又は配列表に関連するテーブルを含む。  
(実施細則第 802 号参照)

4. この国際予備審査報告は、次の内容を含む。

- ☒ 第 I 欄 国際予備審査報告の基礎
- ☐ 第 II 欄 優先権
- ☐ 第 III 欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成
- ☐ 第 IV 欄 発明の単一性の欠如
- ☒ 第 V 欄 PCT 35 条 (2) に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明
- ☐ 第 VI 欄 ある種の引用文献
- ☐ 第 VII 欄 国際出願の不備
- ☐ 第 VIII 欄 国際出願に対する意見

国際予備審査の請求書を受理した日 09.11.2005	国際予備審査報告を作成した日 16.02.2006	
名称及びあて先 日本国特許庁 (IPEA/JP) 郵便番号 100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目 4 番 3 号	特許庁審査官 (権限のある職員) 村山 睦	3R 9325
	電話番号 03-3581-1101 内線 3386	

様式 PCT/ IPEA/ 409 (表紙) (2005 年 4 月)

第 I 欄 報告の基礎

1. 言語に関し、この予備審査報告は以下のものを基礎とした。

- ☒ 出願時の言語による国際出願
- ☐ 出願時の言語から次の目的のための言語である \_\_\_\_\_ 語に翻訳された、この国際出願の翻訳文
- ☐ 国際調査 (PCT規則12.3(a)及び23.1(b))
- ☐ 国際公開 (PCT規則12.4(a))
- ☐ 国際予備審査 (PCT規則55.2(a)又は55.3(a))

2. この報告は下記の出願書類を基礎とした。(法第6条 (PCT14条)の規定に基づく命令に応答するために提出された差替え用紙は、この報告において「出願時」とし、この報告に添付していない。)

☐ 出願時の国際出願書類

☒ 明細書

第 1-16 \_\_\_\_\_ ページ、出願時に提出されたもの

第 \_\_\_\_\_ ページ\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの

第 \_\_\_\_\_ ページ\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの

☒ 請求の範囲

第 7, 11 \_\_\_\_\_ 項、出願時に提出されたもの

第 \_\_\_\_\_ 項\*、PCT19条の規定に基づき補正されたもの

第 1, 5, 8 \_\_\_\_\_ 項\*、09.11.2005 付けで国際予備審査機関が受理したもの

第 \_\_\_\_\_ 項\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの

☒ 図面

第 1-10 \_\_\_\_\_ ページ/図、出願時に提出されたもの

第 \_\_\_\_\_ ページ/図\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの

第 \_\_\_\_\_ ページ/図\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの

☐ 配列表又は関連するテーブル

配列表に関する補充欄を参照すること。

3. ☒ 補正により、下記の書類が削除された。

☐ 明細書 第 \_\_\_\_\_ ページ

☒ 請求の範囲 第 2-4, 6, 9, 10, 12, 13 \_\_\_\_\_ 項

☐ 図面 第 \_\_\_\_\_ ページ/図

☐ 配列表 (具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

☐ 配列表に関連するテーブル (具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

4. ☐ この報告は、補充欄に示したように、この報告に添付されかつ以下に示した補正が出願時における開示の範囲を超えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則 70.2(c))

☐ 明細書 第 \_\_\_\_\_ ページ

☐ 請求の範囲 第 \_\_\_\_\_ 項

☐ 図面 第 \_\_\_\_\_ ページ/図

☐ 配列表 (具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

☐ 配列表に関連するテーブル (具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

\* 4. に該当する場合、その用紙に "superseded" と記入されることがある。

第V欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第12条(PCT35条(2))に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性 (N)	請求の範囲 1, 5, 7, 8, 11	有
	請求の範囲	無
進歩性 (IS)	請求の範囲	有
	請求の範囲 1, 5, 7, 8, 11	無
産業上の利用可能性 (IA)	請求の範囲 1, 5, 7, 8, 11	有
	請求の範囲	無

2. 文献及び説明 (PCT規則 70.7)

文献1: JP 2001-1820 A (日産自動車株式会社) 2001.01.09,  
全文, 全図 & US 6568753 B1

文献2: JP 2002-39739 A (オリンパス光学工業株式会社)  
2002.02.06, 全文, 全図

請求の範囲1, 5, 7, 8に係る発明は、国際調査報告で引用した文献1及び2により進歩性を有しない。センサを複数設けてセンサ漏れをなくすことは普通に行われることである。よって、文献2に記載されたセンサーを文献1のヘッドレストに採用し、複数のセンサのどれか一つでも反応して、ヘッドレストに所望の動きをさせることは、当業者にとって容易である。また、緊急事態発生後所定時間経過した後に、通常状態に戻すことは、普通に行われることである。

請求の範囲11に係る発明は、国際調査報告で引用した文献1及び2により進歩性を有しない。

緊急事態発生後所定時間経過した後に、通常状態に戻すことは、普通に行われることである。

## 請求の範囲

- [1] (補正後) 車両後突を予知または検知して車両用シートのヘッドレストの一部もしくは全部を乗員の頭部に向けて移動させて、ヘッドレストと頭部との間の水平方向距離を縮めるヘッドレスト制御装置であって、
- ヘッドレストの移動中において該ヘッドレストの頭部に対する所定の接近状態もしくは接触状態を検知する頭部位置検知部と、前記頭部位置検知部からの検知信号に基づいてヘッドレストを停止させる制御回路とを有し、
- 前記頭部位置検知部は、所定の接近状態を検知するセンサと、接触状態を検知するセンサとを含み、前記制御回路は、前記どちらかの時間的に先に検知信号を出力した方のセンサの検知信号に基づいてヘッドレストを停止させることを特徴とするヘッドレスト制御装置。
- [2] (削除)
- [3] (削除)
- [4] (削除)
- [5] (補正後) 請求項 1に記載のヘッドレスト制御装置であって、
- 頭部位置検知部は、所定の接近状態を検知するセンサと、接触状態を検知するセンサのうちの少なくとも一種のセンサを複数有していることを特徴とするヘッドレスト制御装置。
- [6] (削除)
- [7] 請求項 5 に記載のヘッドレスト制御装置であって、
- 頭部位置検知部がヘッドレストの前側部に設けられていることを特徴とするヘッドレスト制御装置。

- [8] (補正後) 車両後突を予知または検知する衝突検知センサと、  
車両用シートのヘッドレストの一部もしくは全部を乗員の頭部に向けて移動させ、ヘッドレストと頭部との間の水平方向距離を縮めるヘッドレスト駆動機構と、  
ヘッドレストが頭部に対して所定の接近状態もしくは接触状態になったことを検知する頭部位置検知部と、  
前記衝突検知センサが検知信号を出力したときに前記ヘッドレスト駆動機構を作動させ、かつ前記頭部位置検知部が検知信号を出力したときに前記ヘッドレスト駆動機構を停止させる制御回路と、を備えるヘッドレスト制御装置であって、  
前記頭部位置検知部は、所定の接近状態を検知するセンサと、接触状態を検知するセンサとを含み、前記制御回路は、前記どちらのセンサによっても所定の接近状態もしくは接触状態が検知されたときにヘッドレストを停止させることを特徴とするヘッドレスト制御装置。
- [9] (削除)
- [10] (削除)
- [11] 請求項8に記載のヘッドレスト制御装置であって、  
衝突検知センサは、車両衝突を予知するセンサであり、制御回路は、前記衝突検知センサが検知信号を出力してから所定時間経過したときに、ヘッドレスト駆動機構を逆方向に作動させることでヘッドレストを初期位置に復帰させることを特徴とするヘッドレスト制御装置。
- [12] (削除)

[13] (削除)